ARCHI2 - Compte-rendu du TME2

Nicolas Phan

pour le 23 Février 2018

Table des matières

1	\mathbf{Mo}	Modélisation de l'architecture matérielle					
	1.1	Question C1	2				
	1.2	Question C2	2				
	1.3	Question C3	2				
	1.4	Question C4	2				
2	Sys	tème d'exploitation : GIET	3				
	2.1	Question D1	3				
	2.2	Question D2	3				
	2.3	Question D3	4				
3	Gér	Génération du code binaire					
	3.1	Question E1	4				
	3.2	Question E2	4				
	3.3	Question E3	4				
	3.4	Question E4	5				
	3.5	Question E5	5				
	3.6	Question E6	5				
	3.7	Question E7	5				
	3.8	Question E8	5				
4	Exécution du code binaire sur le prototype virtuel						
	4.1	Question F1	5				
	4.2	Question F2	6				
	4.3	Question F3	6				

1 Modélisation de l'architecture matérielle

1.1 Question C1

Caractéristique des caches de données et d'instructions :

- taille: 1024 octets
- mapping: direct mapping, pas d'associativité
- taille ligne: 16 octets
- profondeur de TEP: 8 octets

La taille d'une ligne de cache est de 16 octets, autrement dit 4 mots, d'où : icache_words = 4.

Le nombre de lignes de cache est :

$${\rm nombre\ de\ lignes} = \frac{{\rm taille\ totale\ du\ cache}}{{\rm taille\ d'une\ ligne}} = \frac{1024}{16} = 64$$

Puis comme le mapping est direct :

```
nombre d'ensembles = nombre de lignes = 64
```

D'où icache_sets = 64.

Le cache est à correspondance directe, il n'y a donc qu'un niveau d'associativité. D'où icache_ways = 1.

1.2 Question C2

Au démarrage de la machine, la RAM est vide. Pour que la machine démarre, il faut bien qu'un premier programme s'exécute et charge l'OS de la ROM vers la RAM notamment. Ce programme, le code de boot, doit être nécéssairement dans une mémoire contenant des données au moment du démarrage, autrement dit dans la ROM.

1.3 Question C3

Contrairement aux autres segments, le segment TTY réfère à des registres qui peuvent être modifiés par un composant autre que le processeur, sans que le processeur le sache. Cacher ces registres entrainerait donc des incohérences mémoire car une donnée cached deviendait incohérente sans que le processeur le sache.

1.4 Question C4

Les segments kcode, kunc, kdata contiennent des données appartenant au noyau, elle sont donc protégées, de plus le segment tty contient des registres permettant de communiquer avec le périphérique TTY et seul l'OS a le droit de communiquer directement avec les périphériques (les programmes user doivent passer par lui s'ils veulent communiquer avec un périphérique) donc le segment TTY est protégé aussi.

La protection de ces segments est réalisée en les plaçant dans la moitié haute de l'espace d'adressage. Ce découpage de l'espace d'adressage en 2 moitiés permet de vérifier très simplement si une adresse est protégée ou non (par vérification du MSB de l'adresse)

Les fichiers sys.bin et app.bin contiennent déjà dans leurs métadonnées les adresses où charger les segments qu'ils contiennent, il n'y a donc pas à spécifier d'adresse dans l'appel au constructeur du loader pour ce type de fichiers.

tp2 top.cpp : Segmentation de l'espace adressable

```
#define SEG REFSIZE 16B
                                   0 x 10
   #define SEG_REFSIZE_1KB
                                   0 x 4 0 0
3
   |\#define SEG REFSIZE 4KB
                                   0x1000
   #define SEG_REFSIZE_16KB
                                   0 \times 4000
   #define SEG REFSIZE 64KB
                                   0 x 1 0 0 0 0
   // segment definition
                              0xbfc00000
   #define SEG RESET BASE
   #define SEG_RESET_SIZE
                              SEG REFSIZE 4KB
10
11
   #define SEG KCODE BASE
                              0x80000000
12
   #define SEG KCODE SIZE
                              SEG REFSIZE 16KB
13
14
   #define SEG KDATA BASE
                              0x82000000
15
   #define SEG KDATA SIZE
                              SEG REFSIZE 64KB
16
17
   #define SEG KUNC BASE
                               0 x 8 1 0 0 0 0 0 0
18
   #define SEG KUNC SIZE
                              SEG REFSIZE 4KB
19
20
21
   #define SEG DATA BASE
                               0 \times 0 10 00000
   \#define SEG_DATA SIZE
                              SEG REFSIZE 16KB
22
23
   #define SEG CODE BASE
                              0 \times 00400000
   #define SEG CODE SIZE
                              SEG REFSIZE 16KB
25
   #define SEG STACK BASE
                              0 x 0 2 0 0 0 0 0 0
^{27}
   #define SEG STACK SIZE
                              SEG REFSIZE 16KB
28
29
   #define SEG TTY BASE
                               0×90000000
30
   #define SEG TTY SIZE
                              SEG REFSIZE 16B
31
```

tp2 top.cpp: Paramétrage des caches

```
// instruction cache number of ways
       size_t
               icache ways
                                    = 1 ·
       size_t
               icache_sets
                                    = 64:
                                                     // instruction cache number of sets
2
3
       size t
               icache words
                                    = 4;
                                                     // instruction cache number of words per line
                                    = 1;
                                                     // data cache number of ways
               dcache ways
       size t
4
               dcache_sets
                                    = 64;
                                                     // data cache number of sets
       size t
                                    = 4 ·
                                                     // data cache number of words per line
               dcache_words
6
       size_t
               wbuf depth
                                                     // write buffer depth
       size t
                                    = 8;
```

2 Système d'exploitation : GIET

2.1 Question D1

Pour effectuer un appel système, un utilisateur doit appeler la fonction sys_call() en donnant en arguments le numéro de l'appel système en question (quelle fonction appeler) et fournir les arguments en entrée de cette fonction.

Les différents appels système prennent 4 arguments au maximum mais peuvent en prendre moins, hors la fonction sys_call() prend toujours 4 arguments. Lorsqu'un appel système nécéssite moins de 4 arguments, il faut appeller sys_call() en donnant la valeur 0 pour les arguments non utilisés.

La fonction syscall() stocke le numéro de syscall et les arguments fournis dans des registres.

La transmission de ces informations (numéro et arguments de syscall) se fait via les registres v0 et a0 à a3.

2.2 Question D2

__syscall_vector[] est un tableau de 32 mots contenant les adresses des différentes fonctions appel système. C'est dans sys_handler.h qu'est initialisé ce tableau ainsi que les macros permettant d'accéder à une case par un nom intelligible plutôt que par un numéro brut.

__cause_vector[] fonctionne de la même manière sauf qu'il contient l'ensemble des adresses des fonction de traitement des exceptions, le tableau et les macros d'indexation sont définies dans exc_handler.h.

2.3 Question D3

Succession d'appels de fonctions :

- proctime() appelle la fonction sys_call() de stdio.c
- sys_call() appelle l'instruction assembleur "syscall"
- _sys_handler, une fonction assembleur de giet.s, est exécuteé. celle-ci va lire le tableau __syscall_vector[] pour obtenir l'adresse de la fonction syscall à appeler, puis appelle cette dernière (en branchant à l'adresse obtenue)
- proctime() de drivers.c est la fonction vers laquelle _sys_handler a branché.

3 Génération du code binaire

3.1 Question E1

Le code boot doit accéder aux registres protégés du processeur, or seuls les programmes exécutés en mode superviseurs sont autorisés à y accéder donc le code boot doit nécessairement être en mode superviseur.

```
# initializes stack pointer
la $29, seg_stack_base # $29 <= seg_stack_base
addiu $29, 0x00002000 # stack size = 16 Kbytes
```

3.2 Question E2

La convention permettant au code de boot de récupérer l'adresse du/des points d'entrée dans le code applicatif est la suivante : Au début du segment KDATA se trouve une table de sceaux, un tableau contenant l'adresse de la/les fonctions qui sont des points d'entrée dans le code applicatif. Le code de boot n'a plus qu'à connaître l'adresse de base du segment kdata et il pourra y lire les adresse des points d'entrée dans le code applicatif.

Ici, il n'y a qu'une application utilisateur à lancer, donc qu'un point d'entrée, qui se trouvera donc à l'adresse définie par la macro SEG KDATA BASE.

```
= 0 \times BFC00000;
    seg_reset_base
3
    seg kcode base
                         = 0 \times 800000000;
    seg_kunc_base
                         = 0 \times 81000000:
    seg kdata base = 0 \times 82000000;
    seg_code_base
                         = 0 \times 00400000;
8
    seg data base
                         = 0 \times 01000000;
    seg stack base = 0 \times 020000000;
10
11
    seg tty base
                         = 0 \times 900000000:
12
    seg\_timer\_base = 0 \times 910000000;
13
          ioc base
                         = 0 \times 92000000;
14
    seg dma base
                         = 0 \times 93000000:
15
                         = 0 \times 95000000;
    seg gcd base
16
                         = 0 \times 960000000;
    seg fb base
^{17}
    seg_icu base
                         = 0 \times 9 = 0000000
```

3.3 Question E3

Si les adresses définies dans ces deux fichiers ne sont pas égales, cela peut entrainer des bus error, des segmentation fault voire des écriture de données vers les mauvais péripheriques.

Par exemple, si les adresses de base de la RAM et du TTY sont inversées entre la définition logicielle et la définition matérielle, alors si un programme veut écrire dans les registres du TTY, il enverra une commande d'écriture à l'adresse de base du TTY (+ un potentiel offset), or pour le BCU, cette adresse correspond a la RAM donc ce dernier selectionnera la RAM comme cible, pour peu que l'OS soit charge en RAM vers les premières adresses, celui-ci peut se retrouver corrpompu. En fin de compte, un programme veut afficher un caractère à l'ecran et finit par corrompre le système d'exploitation.

3.4 Question E4

D'après le contenu de sys.ld, le segment RESET contient le code du fichier resets et le segment KCODE contient le code du système d'exploitation, en commençant par celui du fichier giets

3.5 Question E5

D'après le désassemblage de sys.bin, le segment RESET se situe entre les adresses 0xbcf00000 et 0xbcf000024, il est donc de taille 0x24 + 1 = 36 + 1 = 37octets.

De la même manière, le segment KCODE se situe entre 0x800000000 et 0x80002224 donc est de taille 0x2224 + 1 = 8741 octets.

3.6 Question E6

```
while(1)

tty_puts(s);

tty_getc(&c);
}
```

3.7 Question E7

La fonction système _tty_read() ne contient pas de boucle d'attente : si aucun caractere n'est entré au clavier, la fonction n'attend pas et renvoie 0. En revanche, l'appel système tty_getc() contient une boucle d'attente maintenue tant que _tty_read() renvoie 0, autrement dit tant que l'utilisateur n'a rien tapé au clavier.

C'est donc la fonction utilisateur et non pas la fonction noyau qui contient la boucle d'attente.

3.8 Question E8

Le segment utilisateur CODE débute à l'adresse 0x00400000 et se termine à 0x0040134c, il a donc une taille de 0x134d = 4941 octets.

4 Exécution du code binaire sur le prototype virtuel

4.1 Question F1

la première transaction sur le bus est une transaction rafale de lecture de 4 mots a partir de l'adresse 0xbcf00000 (adresse de base du segment RESET), cela correspond à la lecture du bloc contenant la première instruction du code de boot dans la ROM.

Au démarrage de la machine, la première chose que fait le processeur est d'exécuter le code de boot mais comme au démarrage le cache est vide, la lecture de la première instruction entraine un miss compulsif. A cause de ce miss, le gestionnaire de cache va initier sur le bus une transaction de lecture du bloc contenant cette instruction.

C'est au cycle 10 qu'est exécutée la première instruction du code de boot. A ce cycle là, la réponse du cache d'instruction est valide et l'instruction en question est 0x3c1d0200, ce qui correspond bien au code hexadecimal de l'instruction 1ui sp, 0x200 qui est la première instruction du code de boot (selon le fichier sys.bin.txt).

La deuxième transaction est encore une fois une transaction rafale de lecture de 4 mots dans la ROM, mais cette fois à partir de l'adresse 0xbcf0000c, 4 mots plus loin que pour la première instruction.

Le processeur exécute le code de boot, la premiàre transaction a ramené un bloc de 4 mots, contenant les 4 premières instructions du code de boot. Celles-ci ont ensuite été exécutées, mais quand le SP passe à l'instruction 5, il y a de nouveau un miss compulsif sur le cache d'instruction, qui va donc entrainer une lecture du deuxieme bloc du segment RESET. Ainsi de suite, il y aura miss compulsif toutes les 4 instructions.

4.2 Question F2

la première instruction du main() est l'instruction 0x27bdffd0 (addiu sp, sp, -48) située à l'adresse 0x004012dc d'après les binaires decompiles. Et d'après la trace, c'est à partir du cycle 57 que cette instruction est exécutée.

4.3 Question F3

Une première transaction (commençant au cycle 90) lit un bloc contenant :

Cycle	Adresse	Donnée Lue	Traduction ASCII
94	0x01000078	6548200a	He
95	0x0100007c	206f6c6c	llo_

Une deuxieme transaction (commencant au cycle 114) lit le bloc suivant :

Cycle	Adresse	Donnée Lue	Traduction ASCII
116	0x01000080	0x6c726f57	Worl
117	0x01000084	0x0a202164	d!

Ainsi, c'est au cycle 94 que commence la première transaction corresponant à la lecture de la chaine "Hello world!". Missing: F4, C1(wbuf_depth), E7(why loop in user mode and not kern mode?)